

人机共融，更安全，更智能！



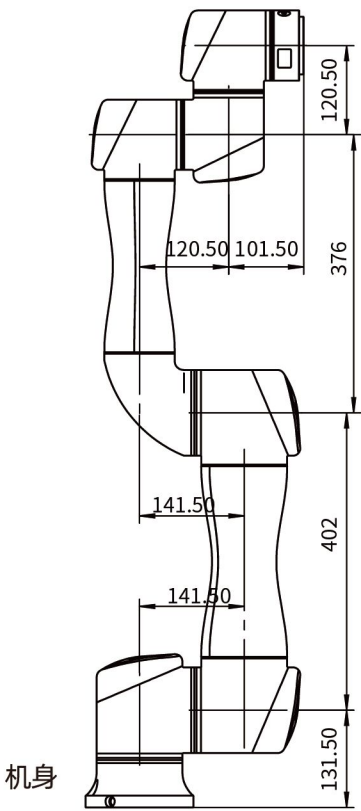
协作 Cobot Assistant 机器人

生活风 CA系列本体

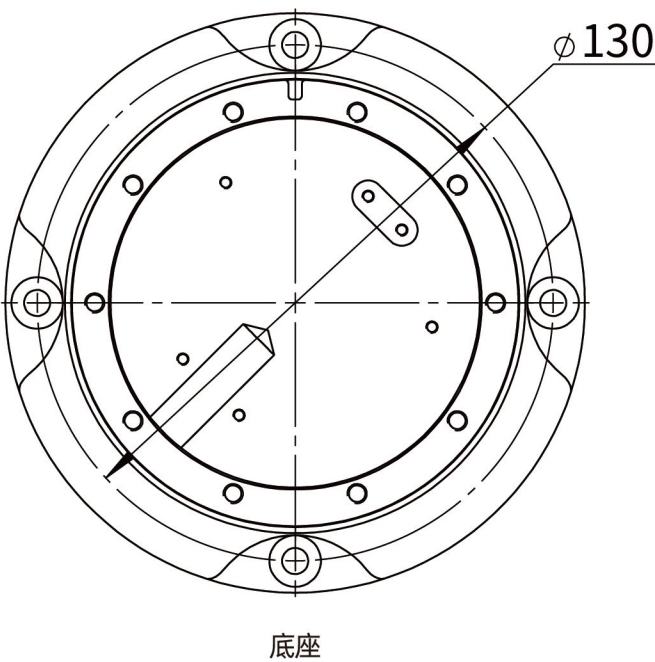
Cobot Assistant (CA) 系列突破核心关键技术，除优化柔性、智慧、安全性能外，更注重性价比的提升。



- 碰撞检测再升级，人机共融更安全，通过欧盟CE、CMA等多项认证
- 拖动示教、可视化编程、远程培训支持，无需精通编程语言也可轻松操作
- 算法&芯片双提升，系统响应速度、重复定位精度均得到优化



IIMT-CA5



图：协作机器人示意图 型号：型号：IIMT-CA3/5/10/16

产品功能

自研伺服关节模组
碰撞安全升级

视觉、力控模块
交互升级

工业/服务
专属定制

产品参数

型号	IIMT-CA3	IIMT-CA5
负载	3kg	5kg
工作半径	600mm	900mm
自重	12.78kg	20.4kg
速度	关节最大 180°/s, 工具端平均: 1m/s	
精度	±0.03mm	
可检测最小碰撞力	30N	
碰撞后响应延长时间	≤ 0.1s	
功耗	典型工况下200W	典型工况下300W
编程	图形化用户界面、12 寸触摸屏带固定支架、TCP/IP 接口脚本 (指令) 编程、C/C++ 编程接口	
安全认证	CE认证, CNAS认证, 5 项安全配置, 参照 EN ISO 13849-1:2008、PLD	
质保时间	1年	
包装配件清单	机械臂本体、控制柜、操作面板、电源连接线、使用说明书、合格证	
自由度	6轴	
材质	铝合金, ABS 塑料	
通信接口	TCP/IP 100Mbit, ModbusTCP	
控制箱 I/O 端口	16路数字输入、13路数字输出、4路模拟输入	
控制箱尺寸	442×122×462mm	
防护级别	IP54	
环境温度	0 ~ 45℃	
环境湿度	25~85% (无冷凝)	
电源	200-240VAC, 50/60Hz	

应用场景



人机共融，更安全，更智能！



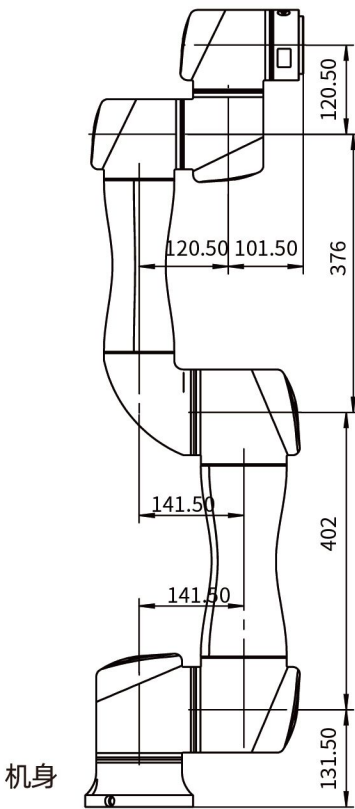
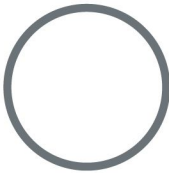
协作 Cobot Assistant 机器人

CAe视觉系列本体

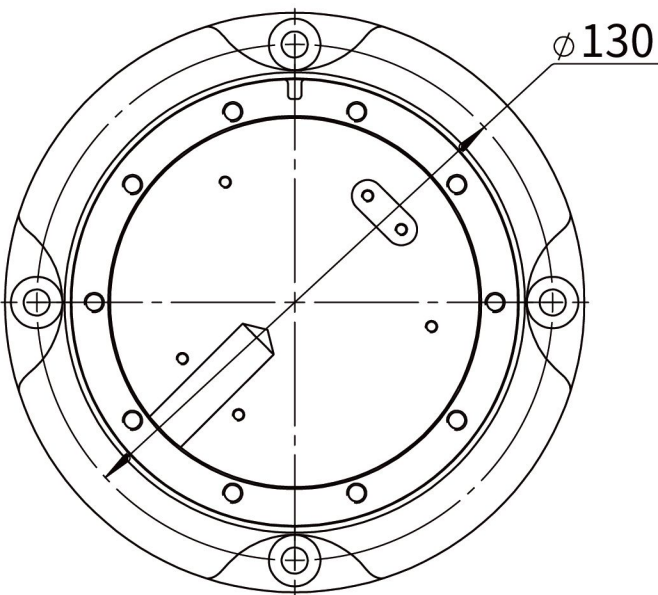
Cobot Assistant (CA) 系列搭载Eyes视觉模块，可以赋予机器人眼睛和大脑，能快速识别工件特征与变化，定位更精准，帮助您在任何场景应用中更灵活高效。



标配相机系统，选配手眼校准软件包，支持现场快速构建手眼应用



IIMT-CA5



底座

图：CAe视觉示意图 型号：IIMT-CA3/5/10/16

产品功能

自研伺服关节模组
自动生成路径

免定位
AI智能学习

自动辨识
专属定制

产品参数



VZ 00AB
ON Semiconductor® 1/4 "CMOS sensor
2592×1944px
帧频：11fps
黑色/彩色

采集	异步、程序控制或外部高速触发、全帧和局部扫描（AOI）、无叠影
处理器	赛灵思Zynq双核Cortex-A9 ARM，频率2×866MHz（含FPGA）
图像/数据存储器	512MB SDRAM
闪存	程序和数据 16GB Flash EPROM（非易失性存储器），系统可编程
数字I/O	2路输入/4路输入，快速触发输入和输出
接口	100Mbit以太网
电源电压	12-24V +/-20%DC
尺寸	80×45×20mm（该尺寸不含VZ00AB机型）
特点	可选配FPGA以用于图像处理

应用场景



人机共融，更安全，更智能！

协作

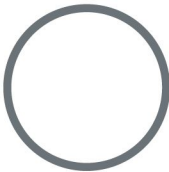
Cobot Assistant 机器人

CAf力控系列本体

Cobot Assistant (CA) 系列搭载Force力控传感系统后，相当于增加了一个敏锐的“触觉”，可以采集与物体的接触力，有效控制您的机器人更精准、更高效、更柔顺地进行碰撞检测和定位。



● 标配六维力传感系统，选配力控应用包，支持快速开展力控应用搭建



六维力传感器



大量程六维力传感器



数字量六维力传感器



超大量程六维力传感器

图：CAf力控示意图 型号：IIMT-CA3/5/10/16

深度集成
力位混合控制

阻抗控制
精准力输出

产品参数

型号	IIMT-CA3	IIMT-CA5
负载	3kg	5kg
工作半径	600mm	900mm
自重	12.78kg	20.4kg
速度	关节最大 180°/s，工具端平均：1m/s	关节最大 150°/s，工具端平均：1.6m/s
精度	±0.03mm	
可检测最小碰撞力	30N	
碰撞后响应延长时间	≤ 0.1s	
功耗	典型工况下200W	典型工况下300W
编程	图形化用户界面、12 寸触摸屏带固定支架、TCP/IP 接口脚本 (指令) 编程、C/C++ 编程接口	
安全认证	CE认证，CNAS认证，5 项安全配置，参照 EN ISO 13849-1:2008、PLD	
质保时间	1年	
包装配件清单	机械臂本体、控制柜、操作面板、电源连接线、使用说明书、合格证	
自由度	6轴	
材质	铝合金，ABS 塑料	
通信接口	TCP/IP 100Mbit、ModbusTCP	
控制箱 I/O 端口	16路数字输入、13路数字输出、4路模拟输入	
控制箱尺寸	442×122×462mm	
防护级别	IP54	
环境温度	0 ~ 45℃	
环境湿度	25~85%（无冷凝）	
电源	200-240VAC，50/60Hz	

应用场景



人机共融，更安全，更智能！

协作 Cobot Assistant 机器人

CAg手爪系列

Cobot Assistant (CA) 系列必备Grippers手爪套件，帮助机器人在各种特定环境下，对指定物品开展无间隙作业。包括但不限于如下夹爪，可根据您的实际需求提供定制化解决方案。



三指柔性气动夹爪：

气动驱动，控制简单；可适应对于不同大小、复杂形状的稳定抓取。可应用于食品行业、果蔬采摘及教学研究等。



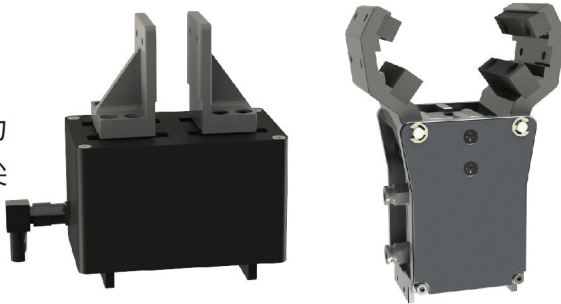
三指欠驱动式电动夹爪：

可应用于机床上下料、包络抓取、工件抓取与转运组装（电子及医疗行业）及教学研究。



平行电动两指夹爪：

机身小巧，结构稳定，夹持力大，可根据不同场合更换指尖加工件。



气动两指夹爪：

整体轻便，适合抓取管类物品，爪子上的软胶垫增加了摩擦力，还可以根据更换软垫的厚度适应不同直径物体。



图：CAg手爪示意图

型号：IIMT-CA3/5/10/16

产品功能

自研伺服关节模组
碰撞安全升级

视觉、力控模块
交互升级

工业/服务
专属定制

产品参数

型号	气动柔性三指手爪
自重	550g
总尺寸（圆周x高）	90×180mm
指尖行程	112mm
传动方式	气缸、连杆结构
额定压力	0.6MPa
进气出气口大小	φ4
最大夹持力	20N

型号	欠驱动三指手爪
自重	1100g
总尺寸	106×125×210mm
行程	90mm（对向）100mm（对中）
最大夹持力	15N
传动方式	电动推杆、连杆机构、欠驱动机构
速度	0.1m/s
控制协议	Modbus RS485
额定电压	8.5V
额定电流	1A

型号	欠驱动三指手爪
自重	600g
总行程	30mm
最大夹持力	35N
打开/闭合速度	0.1m/s
传动方式	电机、曲柄滑块机构
总尺寸（长x宽x高）	92×57×114mm
t通讯协议	Modbus RS485
额定电压	24V
额定电流	2A

型号	欠驱动三指手爪
自重	960g
总尺寸	70×70×170mm
传动方式	气缸、连杆结构
最大张开直径	70mm
最小张开直径	30mm
打开/闭合速度	0.5s/0.5s
抓取物体类型	适合抓取圆管或圆柱类物品
额定工作气压	0.6MPa
进气出气口大小	6mm

应用场景

